

【公報種別】特許法第17条の2の規定による補正の掲載

【部門区分】第2部門第3区分

【発行日】平成29年1月12日(2017.1.12)

【公開番号】特開2015-116655(P2015-116655A)

【公開日】平成27年6月25日(2015.6.25)

【年通号数】公開・登録公報2015-041

【出願番号】特願2013-263654(P2013-263654)

【国際特許分類】

B 25 J 13/00 (2006.01)

【F I】

B 25 J 13/00 Z

【手続補正書】

【提出日】平成28年11月28日(2016.11.28)

【手続補正1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

作業ツールを複数のワークが設置されたポイントに移動させ、各ワークが設置されたポイントで指定された処理を行うロボットにおいて、

前記作業ツールを移動させるポイントを記憶するポイント列記憶部と、

前記作業ツールに作業を実行させる作業命令を記憶する作業命令列記憶部と、

前記各ポイントにおけるワーク補正量と、前記各ポイントのパラメータとを関連付けて記憶するワーク補正量記憶部と、

前記パラメータに反映させるカウンタの値を記憶するワーク補正カウンタ記憶部と、
を備えることを特徴とするロボット。

【請求項2】

前記ワーク補正カウンタ記憶部は、前記ワーク補正量記憶部にワーク補正量が記憶される毎にカウンタの値を1つ増やすと共に、前記ワーク補正量記憶部からワーク補正量が読み出される毎にカウンタの値を1つ増やすことを特徴とする請求項1に記載のロボット。

【請求項3】

前記ワーク補正カウンタ記憶部は、記憶するカウンタの値を0にする手段を有することを特徴とする請求項1または請求項2に記載のロボット。

【請求項4】

作業ツールを複数のワークが設置されたポイントに移動させ、各ワークが設置されたポイントで指定された処理を行うロボットの制御方法において、

前記作業ツールを移動させるポイントを記憶するポイント列記憶処理と、

前記作業ツールに作業を実行させる作業命令を記憶する作業命令列記憶処理と、

前記各ポイントにおけるワーク補正量を、前記各ポイントのパラメータと関連付けて記憶するワーク補正記憶処理と、

前記パラメータに反映させるカウンタの値を記憶し、前記ワーク補正量が記憶される毎にカウントの値を1つ増やす処理と、ワーク補正量記憶部からワーク補正量が読み出される毎にカウンタの値を1つ増やす処理とを行うワーク補正カウンタ記憶処理と、

を実行させることを特徴とするロボットの制御方法。

【請求項5】

作業ツールを複数のワークが設置されたポイントに移動させ、各ワークが設置されたポ

イントで指定された処理を行うロボットの制御プログラムにおいて、
前記プログラムは、前記ロボットを制御するコンピュータに対して、
前記ワークが設置されたポイントを記憶するポイント列記憶処理と、
前記ワークが設置されたポイントで実行する作業命令を記憶する作業命令列記憶処理と、

、前記各ポイントにおけるワーク補正量を、各ワークが設置されたポイントのパラメータと関連付けて記憶するワーク補正記憶処理と、

前記パラメータに反映させるカウンタの値を記憶し、ワーク補正量が記憶される毎にカウントの値を1つ増やす処理と、ワーク補正量記憶部からワーク補正量が読み出される毎にカウンタの値を1つ増やす処理とを行うワーク補正カウンタ記憶処理と、

を実行させることを特徴とするロボットの制御プログラム。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0003

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0003】

ポイントにおける処理を主体とするロボットにおいて、あるポイントにおいて特定の処理を実行させる場合には、その処理の前に処理対象であるワークの位置を撮影し、これを元にワークの補正位置の計算を行い、補正した位置で処理を実行させることは良く行われている。特定の処理としては、ワークに対する塗布やねじ締め、半田付けなどの作業がある。

【手続補正3】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図7

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図7】

